

# Optimisation globale non déterministe



Recuit simulé et  
algorithmes évolutionnaires

# Optimisation stochastique



- ⌘ Méthodes d'optimisation qui ne requièrent pas de régularité sur les fonctions à optimiser
- ⌘ Méthodes couteuses en temps de calcul qui ne garantissent pas de trouver l'optimum.
- ⌘ Les résultats de convergence ne s'appliquent pas en pratique.

# Le recuit simulé

⌘ Initialisation: on part d'un point  $x_0$  choisi au hasard dans l'espace de recherche.

⊞ On construit  $x_{n+1} = x_n + B(0, s)$

⊞ On fait évoluer la température de recuit:  $t_{n+1} = H(t_n)$

⊞ Si  $f(x_{n+1}) < f(x_n)$  alors on conserve  $x_{n+1}$

⊞ Si  $f(x_{n+1}) > f(x_n)$  alors :

⊞ Si  $|f(x_{n+1}) - f(x_n)| < e^{-k t}$  alors on conserve  $x_{n+1}$

⊞ Si  $|f(x_{n+1}) - f(x_n)| > e^{-k t}$  alors on conserve  $x_n$

# Paramètres importants



- ⌘ Le schéma de recuit  $H$  détermine la façon dont l'algorithme converge.
  - ☑ Trop rapide  $\Rightarrow$  L'algorithme converge vers un minimum local
  - ☑ Trop lent  $\Rightarrow$  L'algorithme converge trop lentement.
- ⌘ Le déplacement  $B(0,s)$  doit balayer suffisamment l'espace sans trop déplacer le point.

# Efficacité



- ⌘ Les algorithmes de recuit sont utiles sur des problèmes trop difficiles pour les techniques déterministes.
- ⌘ On leur préférera des algorithmes de type génétique quand on peut construire des croisements qui ont un « sens ».

# Algorithmes génétiques



⌘ Techniques d'optimisation s'appuyant sur des techniques dérivées de la génétique et de l'évolution naturelle:

☑ Reproduction

☑ Croisement

☑ Mutation

⌘ Apparus aux Etats-Unis dans les années 60 à travers les travaux de John Holland

⌘ Popularisés par David Goldberg.

# Codage d'un élément et création de population

- ⌘ Soit  $x$ , variable de la fonction  $f(x)$  à optimiser sur  $[x_{\min}, x_{\max}]$ .
- ⌘ On réécrit  $x : 2^n (x - x_{\min}) / (x_{\max} - x_{\min})$
- ⌘ On obtient alors un nombre compris dans l'intervalle  $[0, 2^n]$ , soit une chaîne de  $n$  bits:
  - ⊞ Pour  $n=8$ : 01001110
  - ⊞ Pour  $n=16$ : 0100010111010010
- ⌘ On tire  $n$  éléments au hasard et les code comme ci-dessus.

# Croisement



⌘ On choisit deux parents :

☑ 01100111

☑ 10010111

⌘ On tire au sort un site de croisement (3):

☑ 011 | 00111

☑ 100 | 10111

⌘ On récupère les deux enfants:

☑ 011 | 10111

☑ 100 | 00111

# Mutation



⌘ On sélectionne un élément:

☑ 01101110

⌘ On sélectionne un site de mutation (5):

☑ 01101110

⌘ On inverse la valeur du bit:

☑ 01100110

# Reproduction



⌘ Pour chaque élément  $x_i$  on calcule

☑  $f(x_i)$  et  $S = \sum(f(x_i))$

⌘ Pour chaque  $x_i$  on calcule

☑  $p(x_i) = f(x_i) / \sum(f(x_i))$

⌘ On retire les  $n$  éléments de la population  $k+1$  à partir des  $n$  éléments de la population  $k$  en prenant comme probabilité de tirage  $p(x_i)$

# Exemple de reproduction

⌘ Soit  $f(x) = 4x(1-x)$

⌘  $x$  prend ses valeurs dans  $[0,1[$

Séquence	Valeur	$U(x)$	% de chance de reproduction	% cumulés	Après reproduction
10111010	0.7265625	0.794678	$0.794678 / 2.595947 = 0.31$	0.31	11011110
11011110	0.8671875	0.460693	$0.460693 / 2.595947 = 0.18$	$0.31+0.18=0.49$	10111010
00011010	0.1015625	0.364990	$0.364990 / 2.595947 = 0.14$	$0.49+0.14=0.63$	01101100
01101100	0.4218750	0.975586	$0.975586 / 2.595947 = 0.37$	$0.62+0.37=1.00$	01101100
=		2.595947			

# Fonctionnement d'un AG



⌘ Etape 1: reproduction

⌘ Etape 2: croisement

⌘ Etape 3: mutation

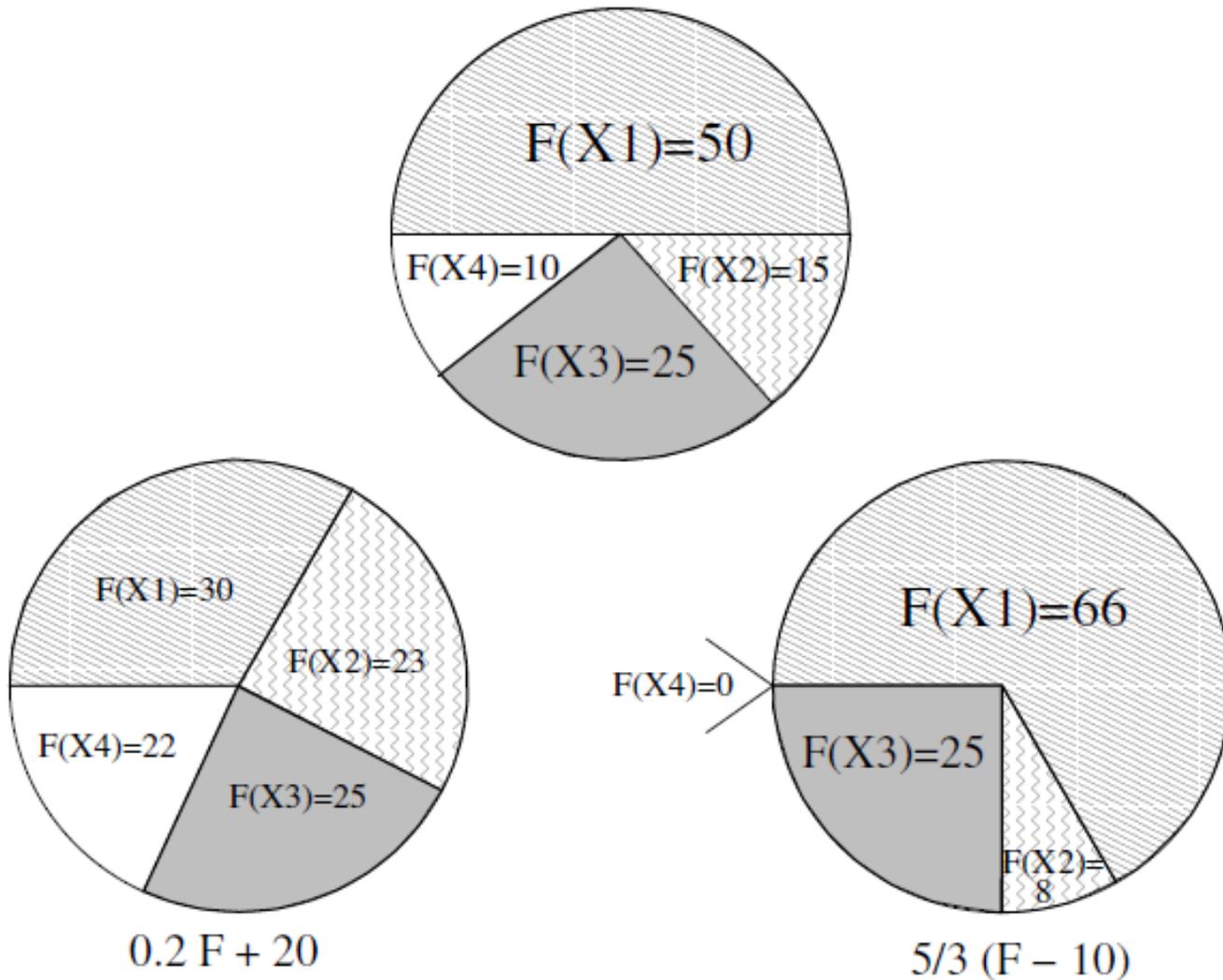
⌘ Etape 4: test de fin, et retour à l'étape 1.

# Le scaling



- ⌘ Le fonctionnement de l'algorithme dépend fortement de la valeur de l'adaptation.
- ⌘ Au lieu d'utiliser directement  $f(x)$  comme adaptation, on la « met à l'échelle » en appliquant une fonction croissante.
- ⌘ Exemples:
  - ⊞  $5 (f(x)-10)/3$ : augmente la pression
  - ⊞  $0.2 f + 20$  : diminue la pression

# Exemple de scaling



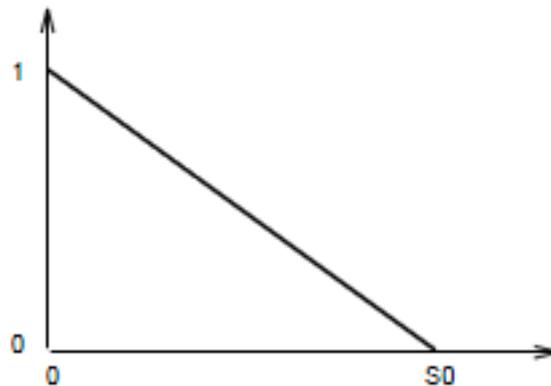
# Le sharing



- ⌘ La pression de sélection peut entraîner une convergence locale trop rapide.
- ⌘ Le sharing modifie l'adaptation en fonction du nombre d'éléments voisins de l'élément courant:
  - ⊞  $f_s(x_i) = f(x_i) / \sum_j s(d(x_i, x_j))$
  - ⊞  $s$  est une fonction décroissante.
  - ⊞  $d(x_i, x_j)$  mesure la distance entre  $i$  et  $j$

# Le sharing

- ⌘ Le sharing demande la mise en place d'une fonction distance sur l'espace des variables.
- ⌘ Forme générale de  $s$ :



# Problème du codage en chaîne de bit



⌘ Deux éléments très différents au niveau du génotype peuvent avoir des phénotypes identiques.

☑ Sur un codage simple de  $[0,1]$  en 8 bits:

☑ 10000000 et 01111111 représentent quasiment la même valeur ( $1/2$ ) mais leur distance de Hamming est maximale.

☑ On peut utiliser des codes de Grey, ou employer des représentations adaptées.

# Représentation adaptée

⌘ Pour les fonctions à variable réelle, on code directement la variable par sa valeur

⌘ Croisement:

$$\boxed{\wedge} y_1 = \alpha x_1 + (1-\alpha) x_2$$

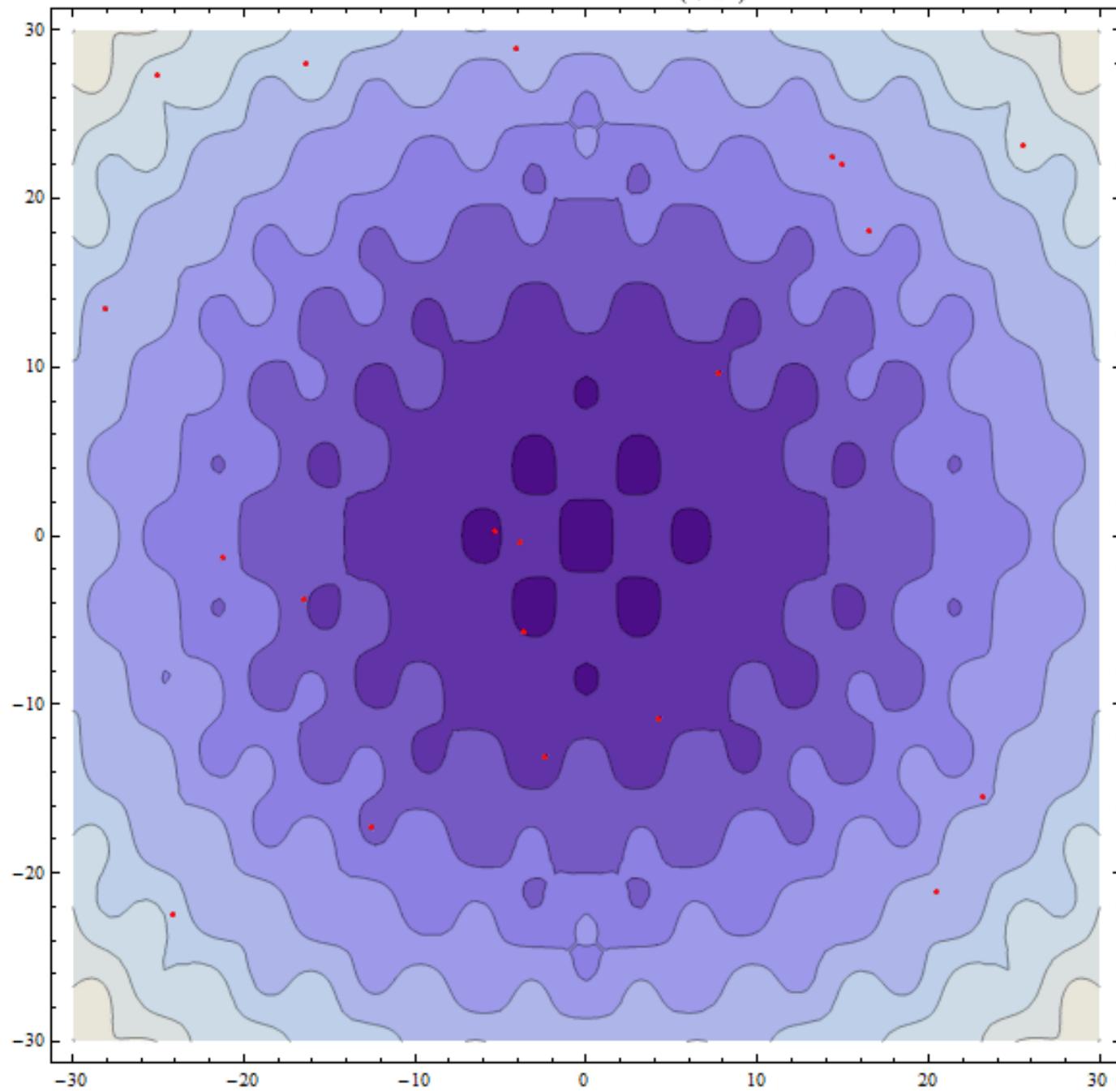
$$\boxed{\wedge} y_2 = (1-\alpha) x_1 + \alpha x_2$$

$$\boxed{\wedge} \alpha \text{ pris dans } [0.5, 1.5]$$

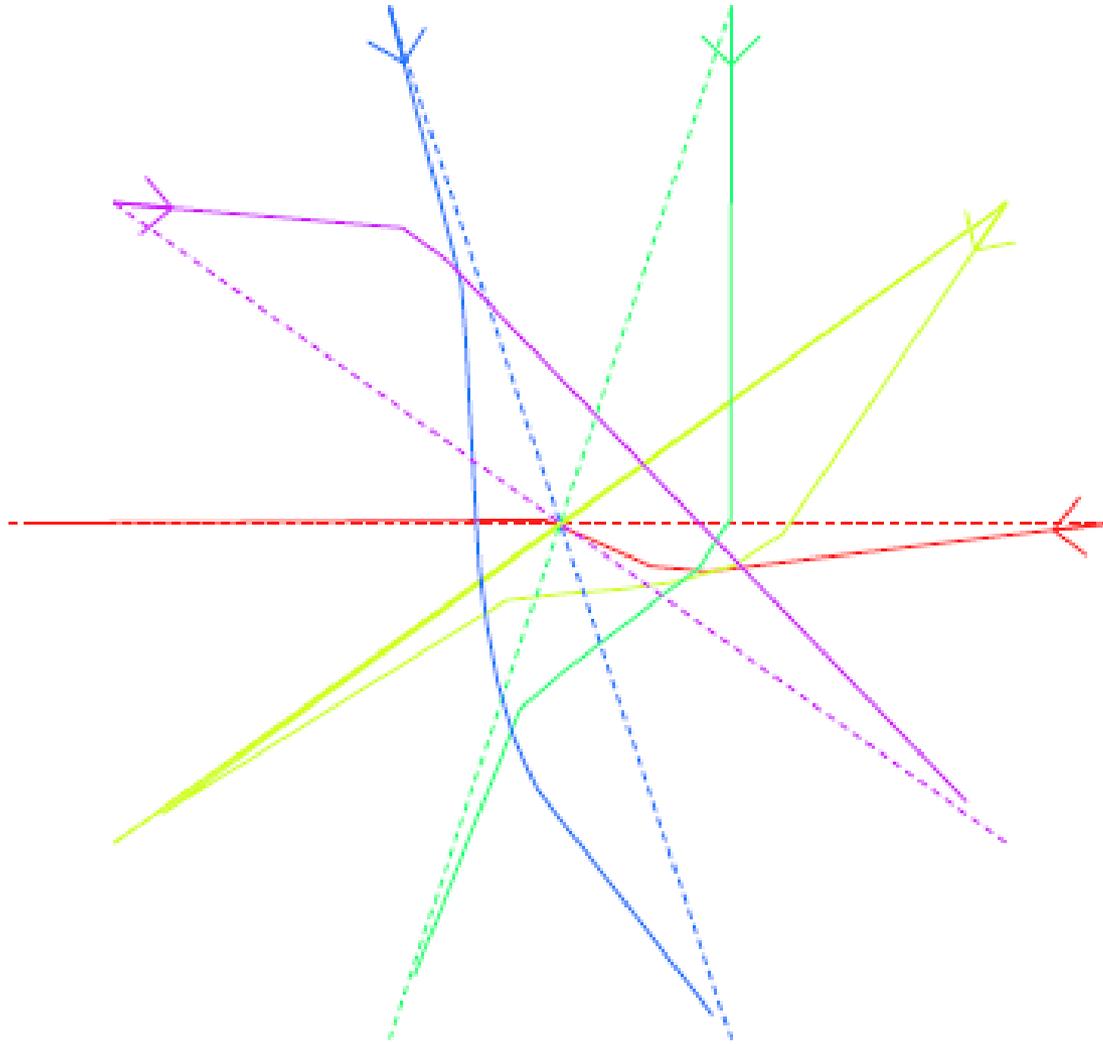
⌘ Mutation:

$$\boxed{\wedge} y_1 = x_1 + B(0, \sigma)$$

$$\frac{1}{100}(x^2 + y^2) - \cos(x) \cos\left(\frac{y}{\sqrt{2}}\right)$$



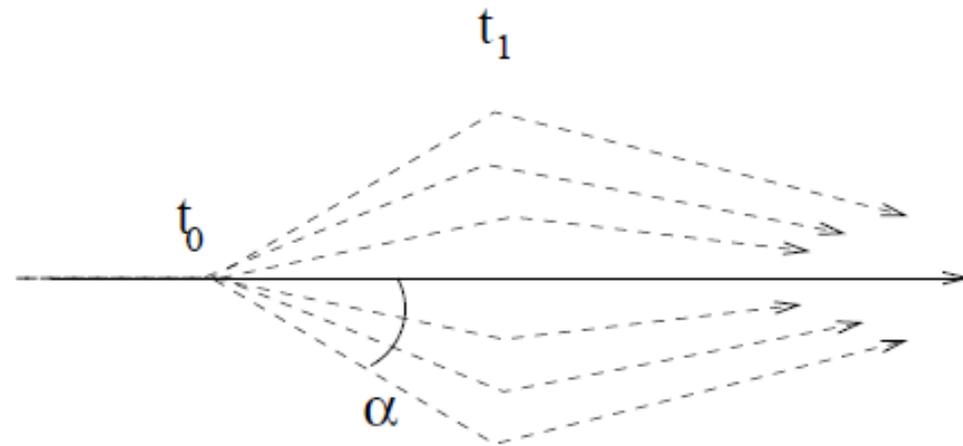
# Résolution de conflits aériens



# Modélisation

## Modélisation

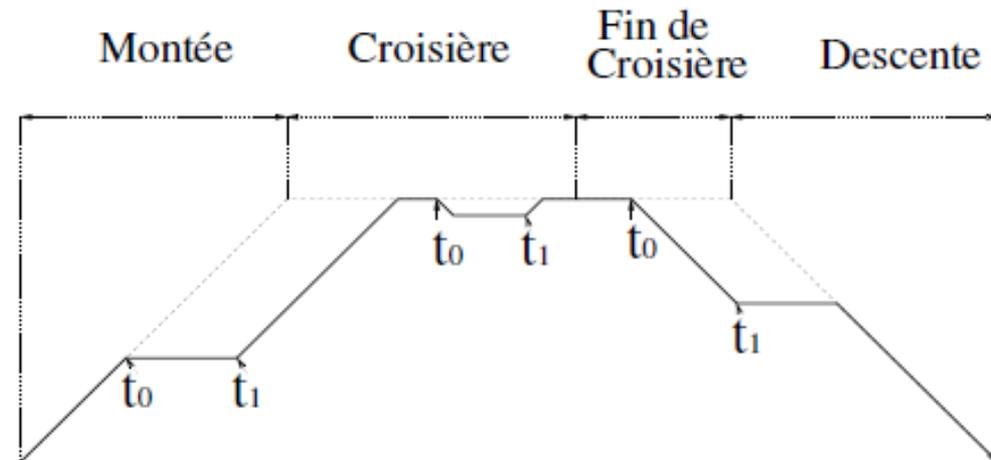
- Une seule manœuvre par avion
- Manœuvres horizontales
- Manœuvres verticales
- Modélisation de l'incertitude
- $3n$  variables



# Modélisation

## Modélisation

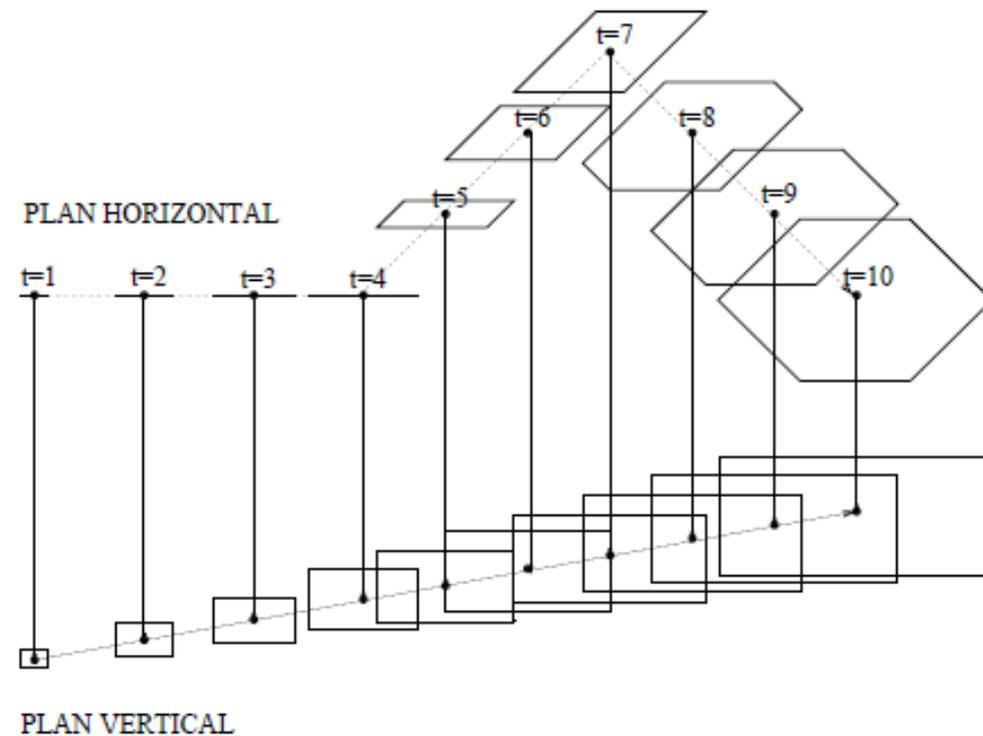
- Une seule manœuvre par avion
- Manœuvres horizontales
- Manœuvres verticales
- Modélisation de l'incertitude
- $3n$  variables



# Modélisation

## Modélisation

- Une seule manœuvre par avion
- Manœuvres horizontales
- Manœuvres verticales
- Modélisation de l'incertitude
- $3n$  variables



# Modélisation

## Modélisation

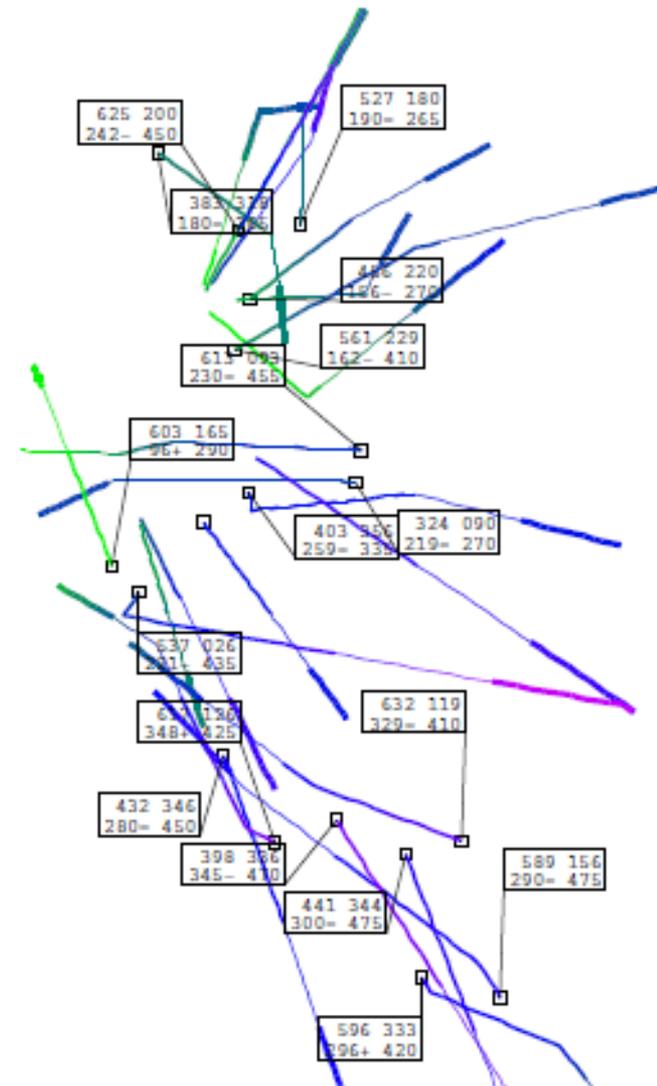
- Une seule manœuvre par avion
- Manoeuvres horizontales
- Manoeuvres verticales
- Modélisation de l'incertitude
- $3n$  variables

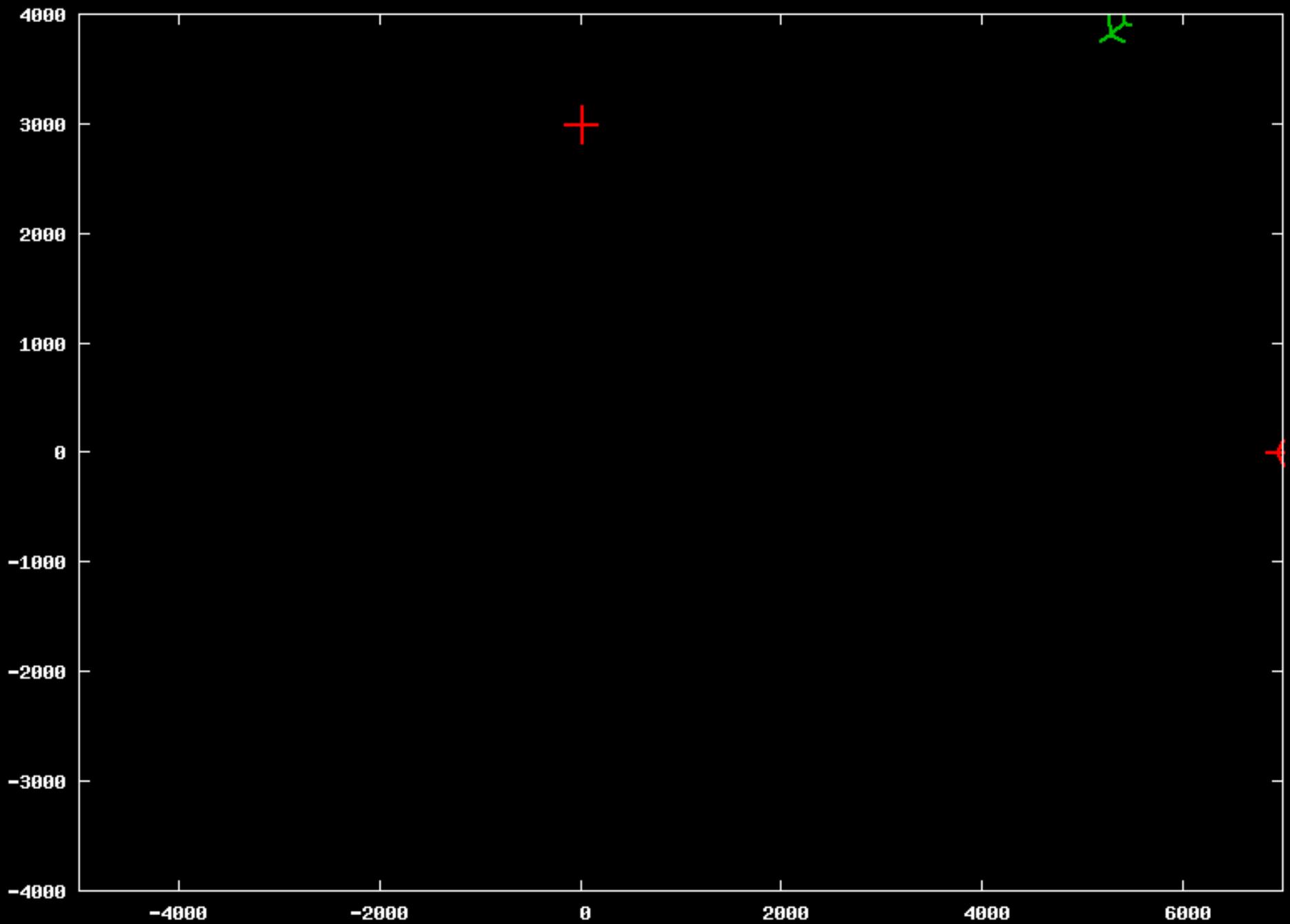
avion 1	$t_0$	$t_1$	$\alpha$
avion 2	$t_0$	$t_1$	$\alpha$
avion n	$t_0$	$t_1$	$\alpha$

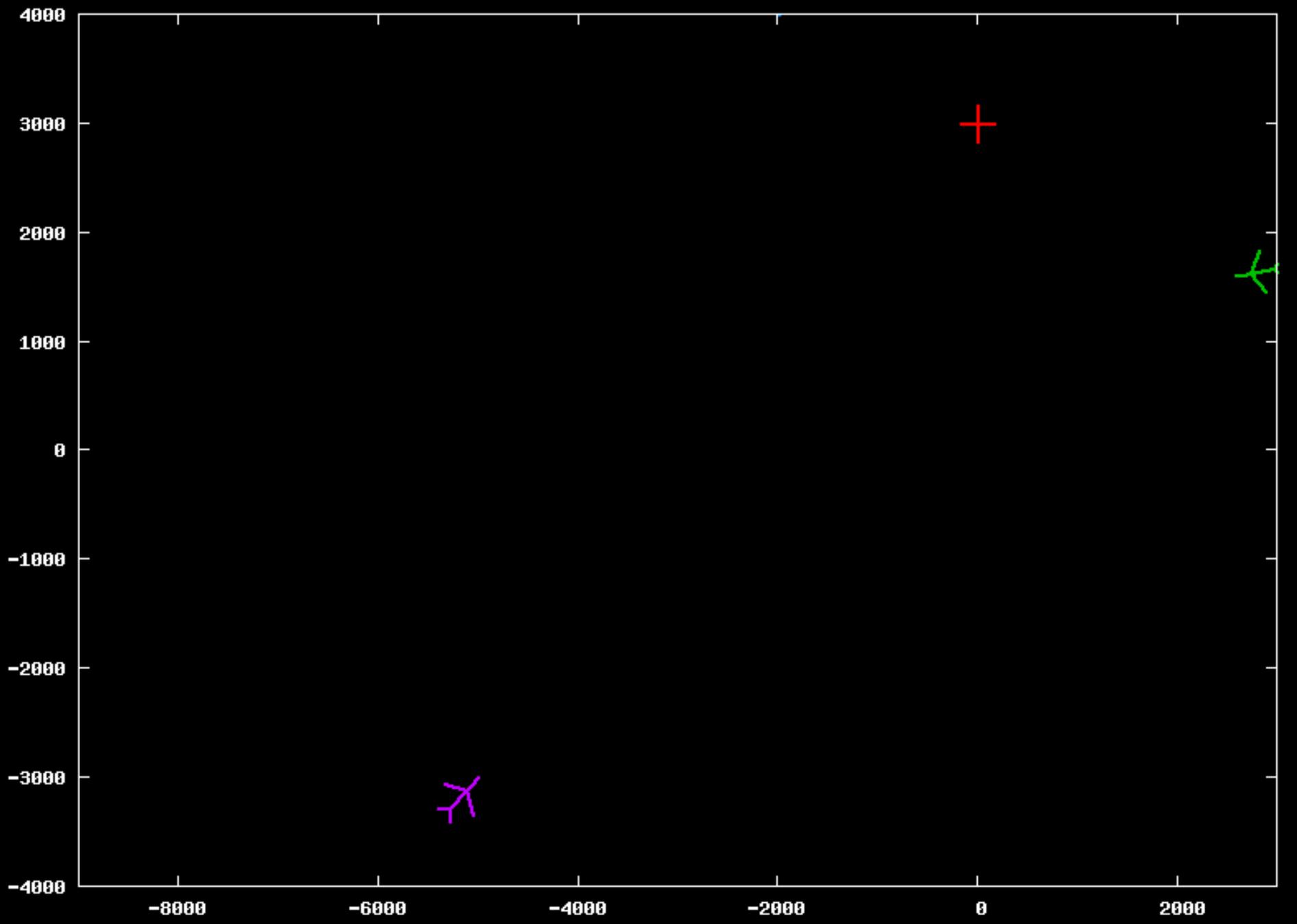
# Résultats

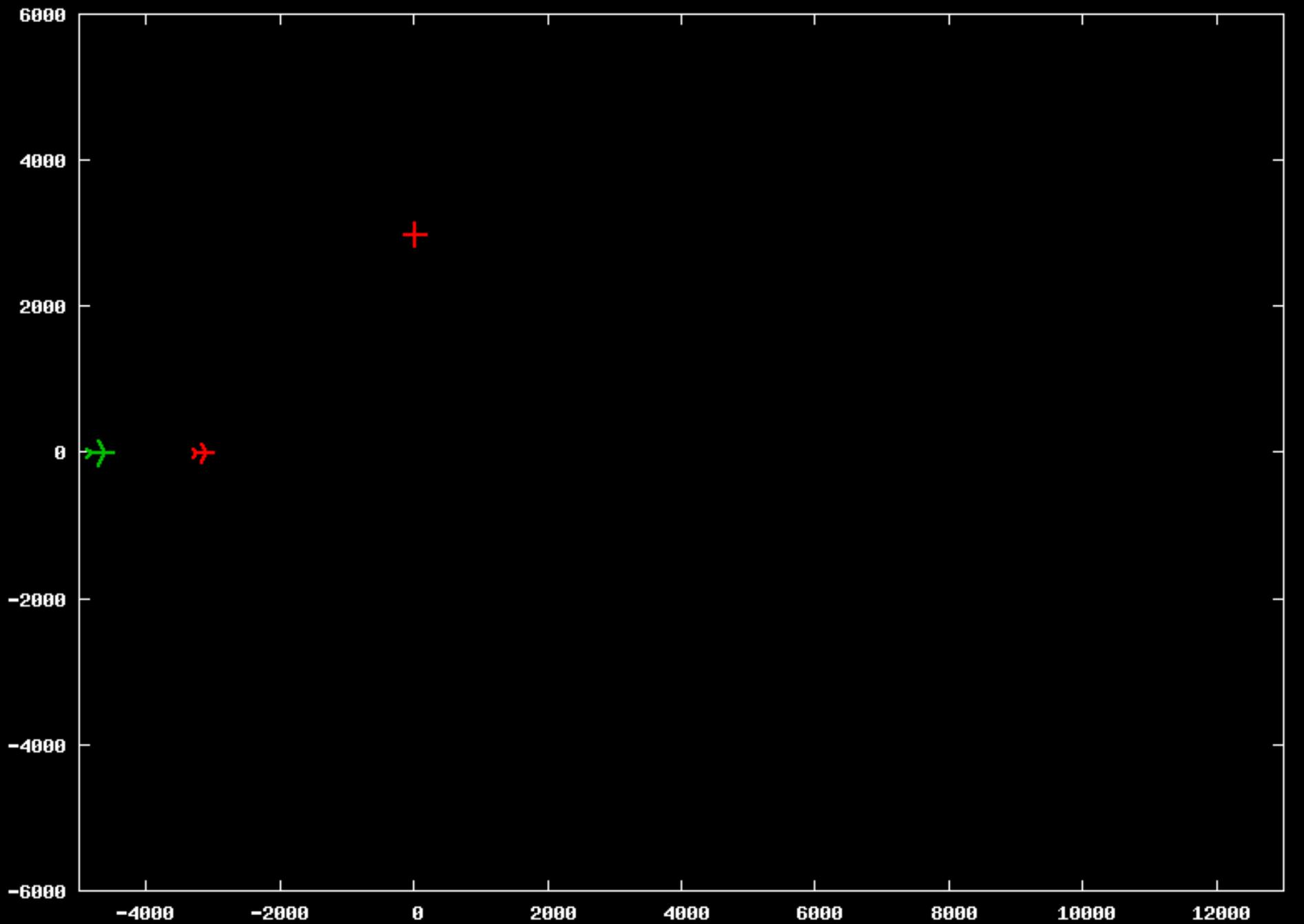
## Résultats

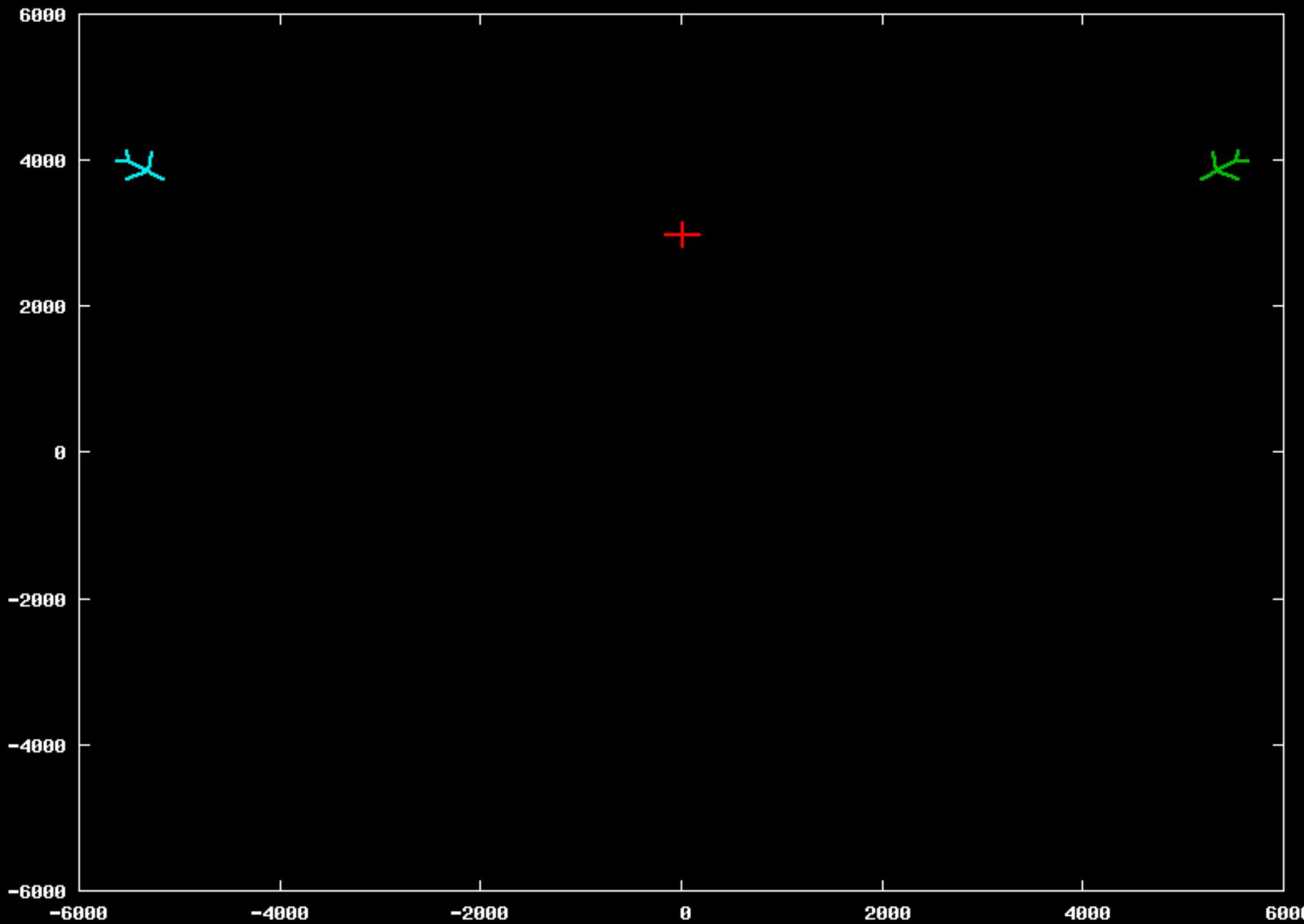
- Résout des gros conflits (30 avions)
- Intégration dans un outil de simulation (CATS/OPAS)
- Testé sur des journées de trafic réel
- Peu de restrictions sur la modélisation
- Pas de garantie d'optimalité

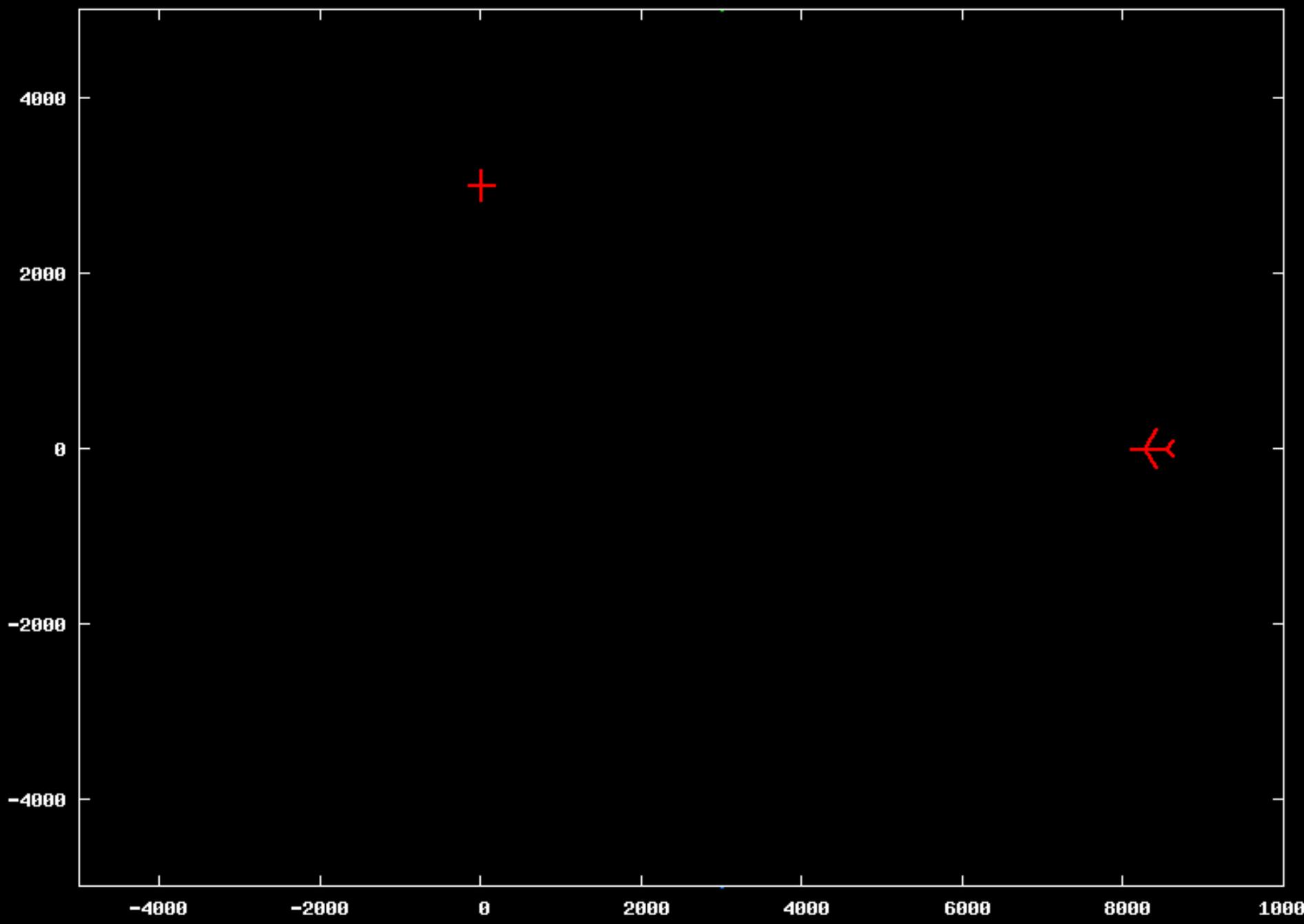


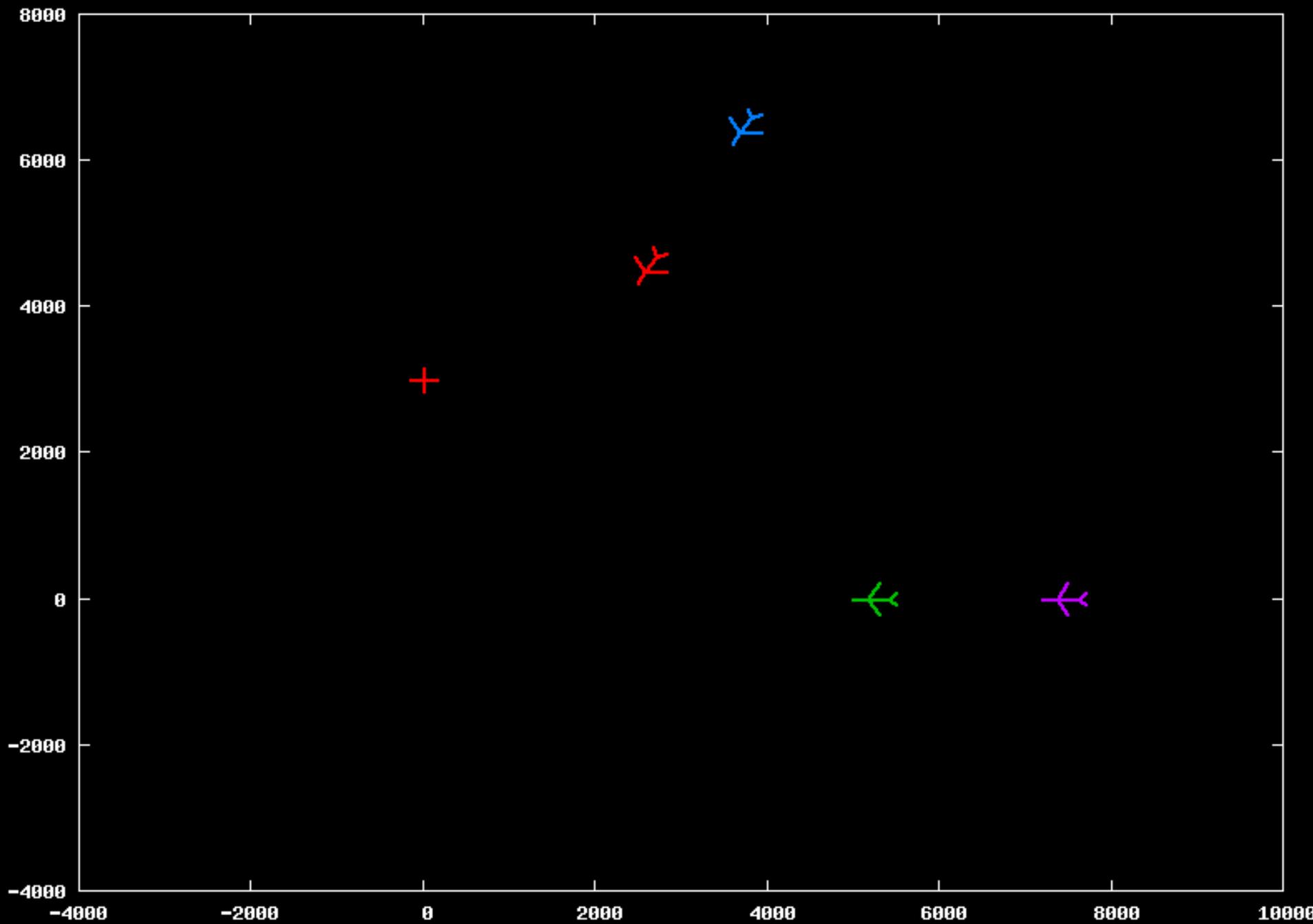




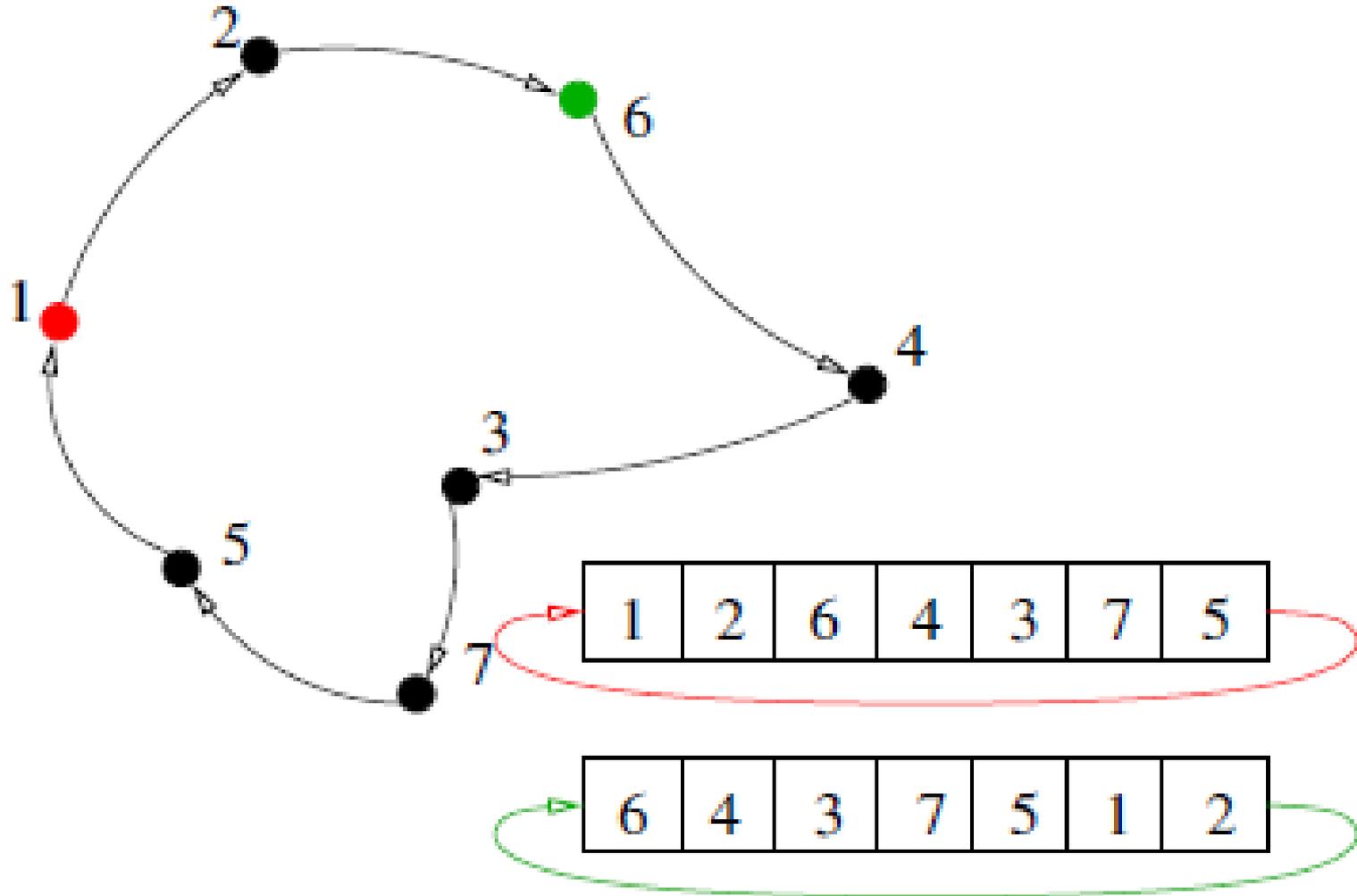




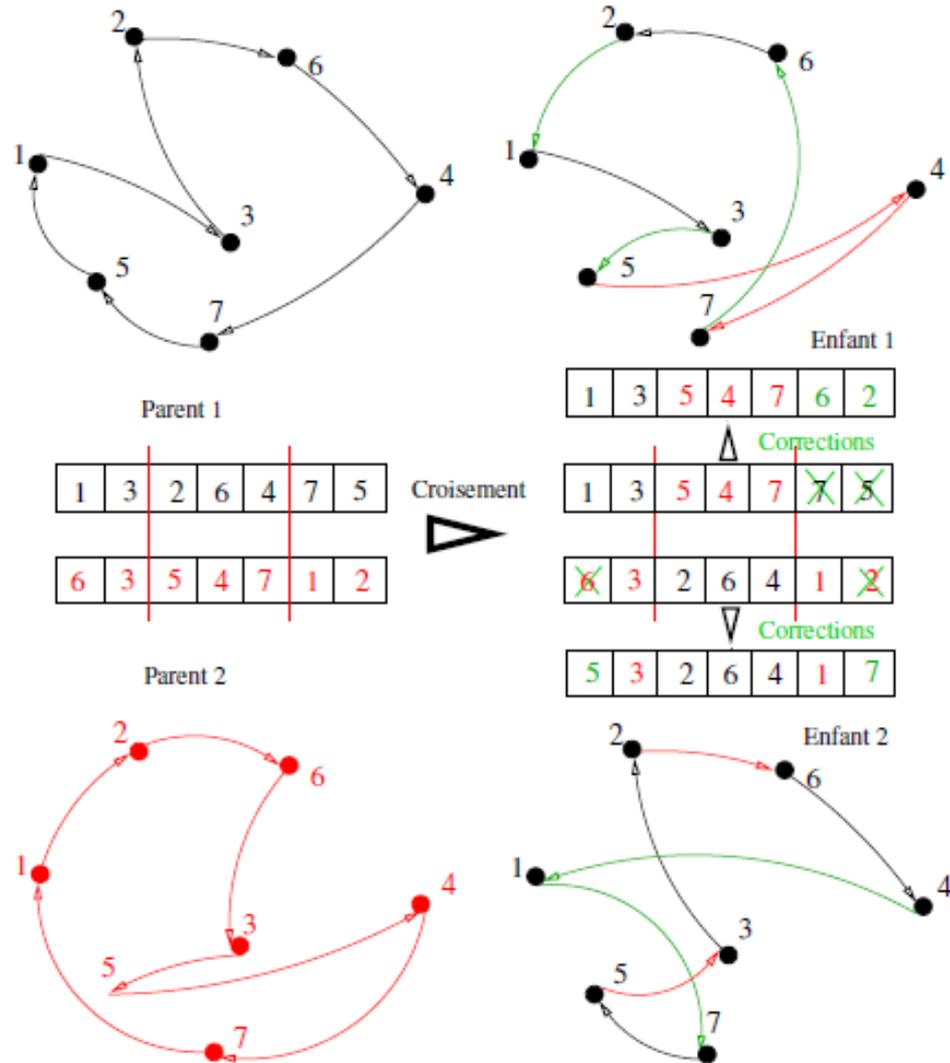




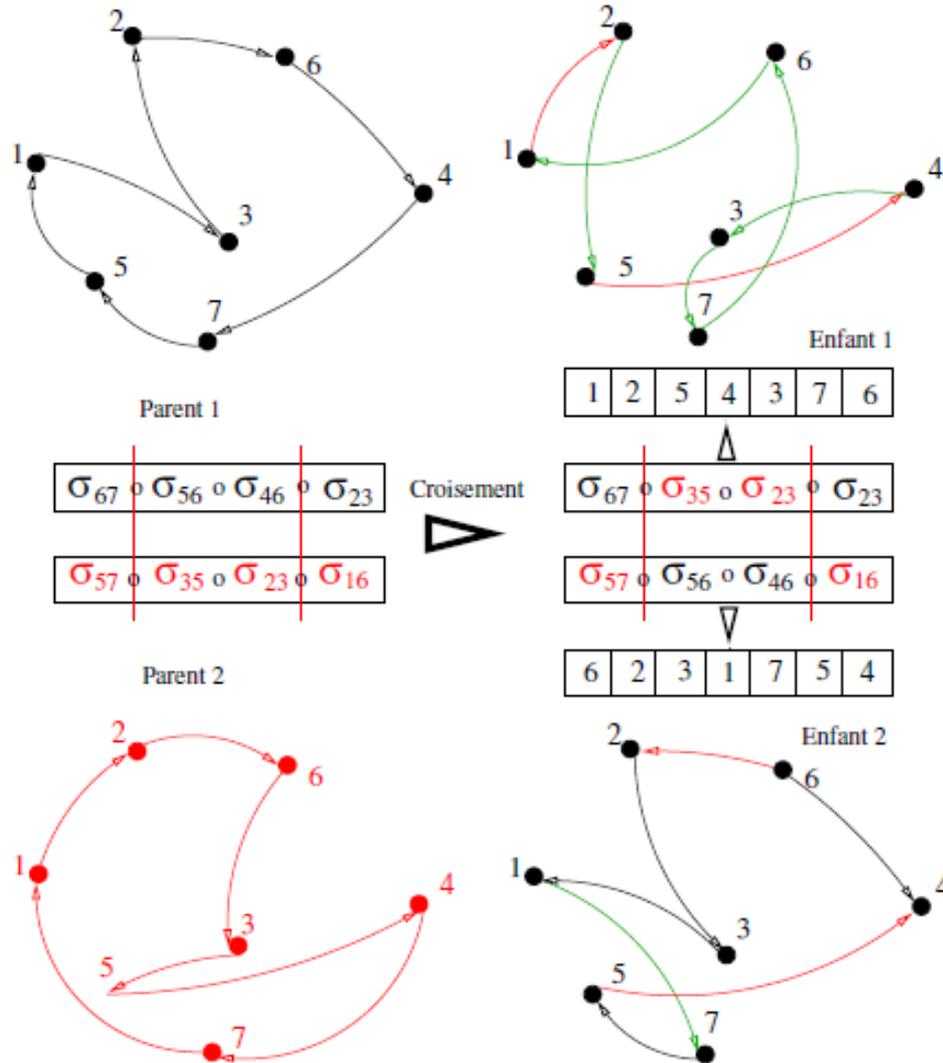
# Le voyageur de commerce



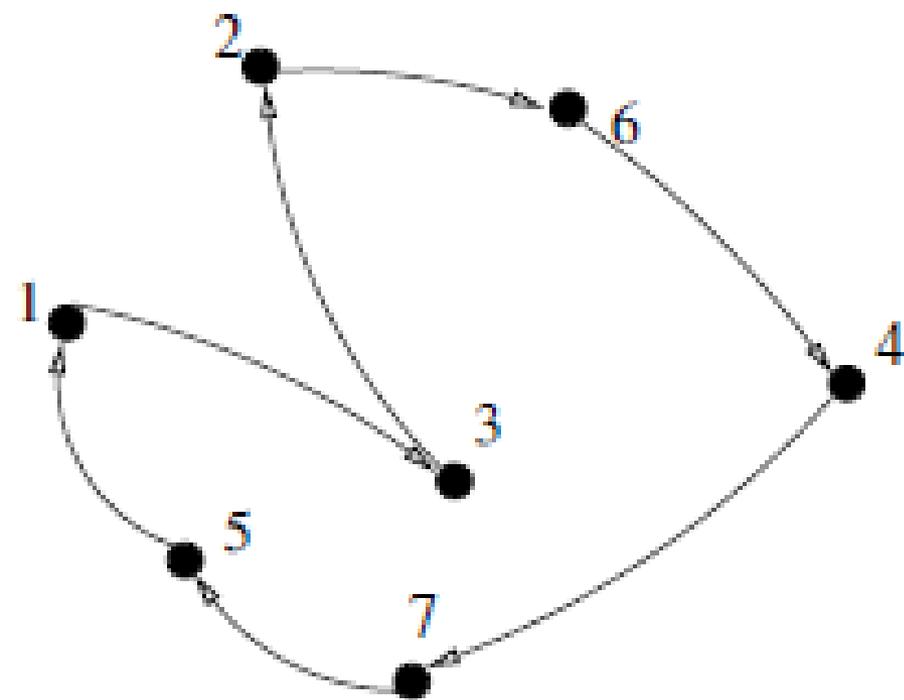
# Le voyageur de commerce: croisement



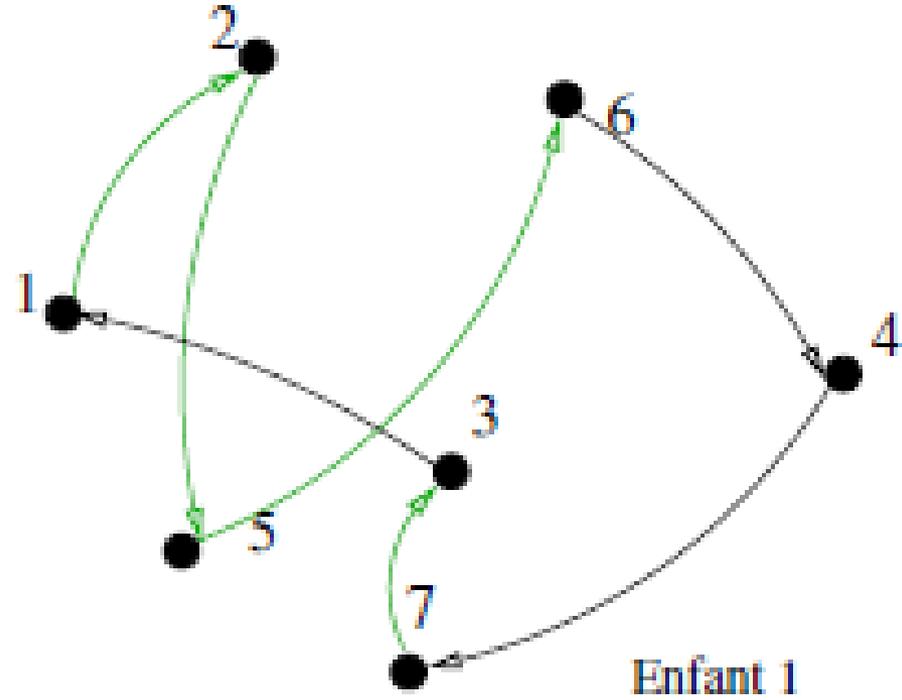
# Nouveau croisement



# Voyageur de commerce: mutation



Parent 1



Enfant 1

1	2	5	4	3	7	6
---	---	---	---	---	---	---

Mutation



1	2	5	4	3	7	6
				△		
1	2	5	4	3	7	6

$$\sigma_{67} \circ \sigma_{56} \circ \sigma_{46} \circ \sigma_{23}$$

$$\sigma_{67} \circ \sigma_{56} \circ \sigma_{46} \circ \sigma_{35}$$